This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

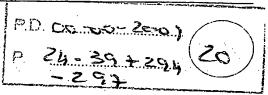
- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Was ist NC und CNC?



NC wurde aus der amerikanischen Fachsprache übernommen und steht als Abkürzung für "Numerical Control", auf deutsch "Numerische Steuerung", d.h. Steuerung mit Zahlen. Hier sollen zunächst die wichtigsten Grundbegriffe dieses Steuerungsprinzips erläutert werden.

1. Der Weg zu NC

Viele Geräte und Maschinen in unserer Umgebung werden gesteuert: manuell, automatisch, programmgesteuert, ferngesteuert usw. Bei Produktionsmaschinen ist die vorwiegende Aufgabe einer Steuerung, gleichbleibende Bewegungsabläufe schnell und präzise zu wiederholen, so daß Massenprodukte mit einheitlicher Qualität ohne menschliche Einheitlicher Steuerung werden.

griffe entstehen. Diese Maschinen sind als "Automaten" allgemein bekannt. Ihre höchste Ausbaustufe wird auch als "Transferstraße" oder allgemein als "Fertigungslinie" bezeichnet. Hierbei sind mehrere automatische Maschinen hintereinander angeordnet und jede führt an einem Werkstück bestimmte Bearbeitungen durch, bis es die letzte Maschine komplett bearbeitet verläßt.

		CONTROL CONTROL CONTROL		
Steuerungsart	Arbeitsaufgabe	Speicher für	Speicher für	Programm
		Weg-	Schalt 2	herstellung (c.)
		informationen	informationen	经国际联系统
mechanische :	Positionierung	-Kurvenscheibes	C Kurvenscheibe 3	e syornchionosbaus se at
Steverung		"我们是我们的 "		
Nockensteuerung:	Positionierung 2	Nockenleiste	Schalunt 3	Vomchtungsbau
Nockensteuerung	Positionierung	Nockenleiste	Programme -	Vorbchungsbate 53.8
mit Programm-	Streckensteuerung		Lysteckers X	Labzw Fertigungs - 15-15
stecker				re verberenung wie zu zu
Nockensteuerung	Positionierung 🕳 🧟	ر Nockenleiste الم	Programmblatt	Nomentungsbau
mit Kreuz (r. 2 Schlenen- 25			Pioden State	e Sozve Ferdgungs V
verteiler			stecker u	vorbereiting ***
Nachform-	Strecken- oder			
Steuerung	Bahnsteverung &	Schablone oder Modell	ESchaplone odere	2 - Vorrightungsbautigg as
Strichkanten	Strecken-oder	A CONTRACT OF THE PARTY OF THE	The second secon	
steuerung	Bahnsteuerung	+Zeichnung++	Zelchnunge est	
Repetiersteuerung	CONTRACTOR OF THE PROPERTY OF			Vorbereitung 4
- (play-back-	Strecken oder 36 Bahnsteuerung	Magnetband	A Magnetband	Werkzeugmaschine
Verfahren)	Punktsteuerung	Spelcher 7	Speicher - Sylen	
Numerische:	Marie Committee and the second			
Steuerung	Positionler oder Bahnsteuerung mits	Lochstreifen Magnet		Strengungs 15 15 25
CNC	hoher Prazision	integrierte elektronisc 2:B RAM	ne Speichers	vorbereitundry 5 (* 1747)
			不是是一种的人的	zewerkstaut ze ze ze

labelle 1: Grundtypen verschiedener Steuerungen für Werkzeugmaschinen und deren Kennzeichen.

Für den automatischen Ablauf sorgt eine Steuerung. (Tabelle 1)

Je nach den verwendeten Steuerungskomponenten spricht man von mechanischen, elektrischen, pneumatischen oder hydraulischen Steuerungen.

Das Kennzeichen dieser Steuerungen liegt darin, daß die Funktionsabläufe durch die Schaltung bzw. Verdrahtung festgelegt sind. Ablaufänderungen oder Umstellungen auf ein anderes Produkt sind mit längeren Stillstandszeiten zur Umrüstung der Maschinen und Steuerungen verbunden. Ein wesentlicher Anteil der Umrüstzeit entfällt dabei auf die Umstellung der Ablauffolge und der einzelnen Bewegungslängen. Dazu werden auch heute noch justierbare Nocken und Nockenleisten verwendet, um Bewegungen an genau definierten Positionen über Endschalter abzuschalten. Das exakte Justieren dieser Begrenzungsnocken ist sehr zeitaufwendig. Deshalb tauscht man in vielen Fällen zum Umrüsten einer Maschine die kompletten Nockenleisten mit den justierten Nocken aus, um Zeit zu sparen. Zur Umrüstzeit addieren sich auch die Zeiten für den manuellen Wechsel der Werkzeuge, Spindeldrehzahlen und Vorschüben, für die Werkstückspannung und für das genaue Einrichten der gesamten Maschine.

Eine flexible, d. h. häufige Umstellung, wie sie in zunehmendem Maße gefordert wird, ist mit diesen Maschinen nicht wirtschaftlich möglich:

Ein anderes Steuerungskonzept mußte her, das folgende Forderungen erfüllt:

- Keine manuellen Eingriffe in den Bearbeitungsablauf,
- 2. schnell austauschbare, gespeicherte Ablaufprogramme,

- 3. keine Nocken und Endschalter für die unterschiedlichen Verstellwege,
- 4. nach Möglichkeit auch exakt definierbare und simultane Bewegungen mehrerer Achsen gleichzeitig als Ersatz für Kopierschablonen und taster.
- 5. ein schneller Werkzeugwechsel samt Vorschüben und Drehzahlen.

Man suchte nach programmierbaren Maschinen, die man schnell und fehlerfrei auf wechselnde Bearbeitungsaufgaben umstellen konnte: Maschinen, die sich durch Zahlen steuern lassen, denn alle Werte liegen als Zahlen vor. Bei Werkzeugmaschinen sind dies an erster Stelle die Zahlen zur Steuerung der Relativbewegung zwischen Werkzeug und Werkstück, die als Maßangaben direkt aus der Zeichnung entnommen werden können. Andere Zahlenwerte definieren Vorschübe direkt in Millimeter pro Minute oder pro Umdrehung, die Spindeldrehzahl in Umdrehungen pro Minute, die Nummer des erforderlichen Werkzeuges oder Hilfsbefehle für Werkzeugwechsel, Werkstückwechsel und Kühlmittel.

Diese Zahlenwerte, entsprechend der gewünschten Bearbeitungsfolge schrittweise aneinandergereiht, bezeichnet man als Programm, die Erstellung und Speicherung der Daten als Programmierung (Bild 1a und b).

Heutige CNC's verarbeiten viele weitere Zahlenwerte, beispielsweise zur Verschiebung oder Drehung der Bearbeitung, zur Kompensation unterschiedlicher Fräserdurchmesser und Werkzeuglängen, Tabellenverwaltungen u.v.a.m.

Im Gegensatz zu den eingangs erwähnten mechanischen, elektrischen und pneumatischen Steuerungen verwenden numerische Steuerungen keine speziellen "numerischen" Steuerungskomponenten, sondern Serienbausteine der Mikroelektronik, der Rechnertechnik und evtl. spezielle Bausteine für die Servo-Regelkreise: Heutige CNC's verteilen die umfangreichen Rechen- und Steuerungsaufgaben auf einen oder mehrere Mikroprozessoren und bieten ausbaufähige Datenspeicher für mehrere Programme, Unterprogramme und viele Korrekturwerte. Zu-

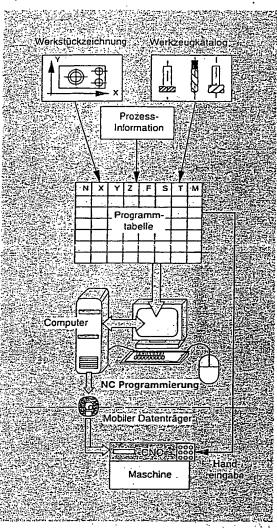


Bild 1a: Basis-Prinzip der manuellen NC-Programmierung: Schrittweise Eingabe der Maschinenbewegungen.

Im NC-Programm werden Weg- und Schaltinformationen schrittweise zusammengestellt und auf einen mobilen, automatisch lesbaren Datenträger übertragen. Oder die einzelnen Datensätze werden manuell in die CNC eingetippt.

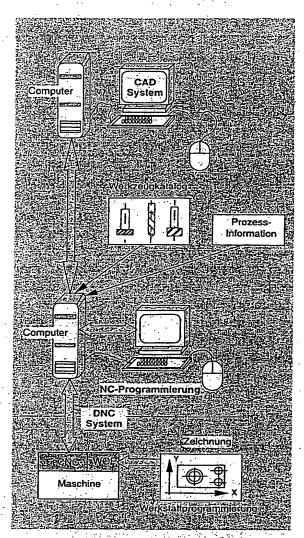


Bild 1b: CAD/CAM-Prinzip: Eingabe der Rohteil- und Werkstückgeometrie und daraus automatische Erzeugung der Maschinenbewegungen.

Am CAD-System werden die Werkstücke konstruiert und im NC-Programmiersystem aus den CAD-Daten die erforderlichen Maschinenbewegungen für die Zerspanung der Teile erzeugt.

nehmend kommen grafische Anzeigen und dynamische Simulationen hinzu, die ebenfalls viel Rechen- und Speicherkapazität erfordern.

Durch die innerhalb weniger Jahre erreichte Leistungssteigerung ist die Bezeichnung "Numerische Steuerung" für die neutigen CNC's in zweifacher Hinsicht falsch, denn

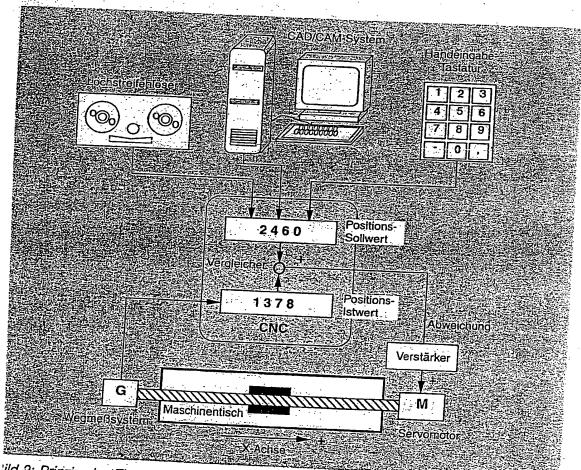
es handelt sich im Sinne der DIN 19226 nicht um Steuerungen, sondern um Regeleinrichtungen mit geschlossenen Regelkreisen. Die vorgegebenen Wegmaße, Drehzahlen und Vorschübe

werden ständig mit den gemessenen Istwerten verglichen und Abweichungen ausgeregelt, und

es sind datenverarbeitende Geräte, die nicht nur numerische Eingaben, sondern auch alle Buchstaben (Adressen) und sämtliche Sonderzeichen verstehen, speichern, rechnen und logische Folgen selbst generieren können.

2. NC-Achsen

Jede Werkzeugmaschine ist dadurch gekennzeichnet, daß sie aus einer Kombination linearer und rotativer Achsen besteht.



ild 2: Prinzip der Eingabe und Verarbeitung geometrischer Informationen im geschlosenen Regelkreis.

Um diese Achsen numerisch steuern zu können müssen zwei Voraussetzungen erfüllt sein:

Jede NC-Achse benötigt

- 1. ein elektronisch auswertbares Wegmeßsystem und
- 2. einen steuerbaren bzw. regelbaren Antrieb,

die direkt mit der numerischen Steuerung gekoppelt werden.

Aufgabe der NC ist es, die vorgegebenen Positions-Sollwerte mit den vom Wegmeßsystem zurückgemeldeten -Istwerten zu vergleichen und bei Abweichung ein Steuersignal an die Achsantriebe auszugeben, welches diese Abweichung ausgleicht (Bild 2). Bahnsteuerungen geben fortlaufend neue Positionswerte aus, denen die zu steuernden Achsen nachlaufen müssen. Damit ist es möglich, kontinuierliche Bahnbewegungen zu erreichen.

Bei Drehmaschinen ist auch die Hauptspindel als NC-Achse ausgelegt, wenn angetriebene Werkzeuge zum Bohren und Fräsen zum Einsatz kommen.

Bearbeitungszentren sind meistens mit numerisch gesteuerten Rundtischen ausgerüstet. Rundtakttische, die z.B. über ein Malteserkreuz 4 x 90 Grad oder 12 x 30 Grad weitertakten, zählen nicht zu den numerisch gesteuerten Achsen.

Detaillierte Erläuterungen zu den NC-Achsen folgen im Kapitel "Numerisch gesteuerte Werkzeugmaschinen".

3. Die Hardware (Bild 3)

Die Elektronik heutiger CNC's ist unter Verwendung von Mikroprozessoren in 16- und 32-Bit-Technik und mit integrierten Schaltkreisen (IC's) aufgebaut. In einigen Steuerungen kommen auch spezielle Customer-Designed VLSI's zum Einsatz. Dies sind hoch integrierte Bausteine der Mikroelektronik, die speziell nach Kundenforderungen ausgelegt und in großen Mengen hergestellt werden. Dadurch erreicht man ein geringes Bauvolumen der Steuerung, hohe Zuverlässigkeit und eine einfache Wartung.

Neben den meist 1-2 verwendeten Mikroprozessoren spielen die elektronischen Speicherbausteine eine sehr wesentliche Rolle, von denen in einer CNC gleich mehrere Typen zu finden sind:

- in ROM's und EPROM's sind meistens die unveränderlichen Teile des CNC-Betriebssystems gespeichert, sowie feste Zyklen und Routinen,
- ♦ in FEPROM's speichert man Daten, die man erst bei der Inbetriebnahme ermitteln kann und die unverlierbar, aber auch gelegentlich modifizierbar sein müssen, wie z. B. Maschinenparameter, Sonderzyklen oder Unterprogramme,
- zur Speicherung von Teileprogrammen und Korrekturwerten verwenden alle Fabrikate RAM-Speicher mit ausbaufähigen Speicherkapazitäten von 16 bis 500 KByte, manchmal auch mehr.

Ringkernspeicher, bei Minicomputern der ersten Generation noch obligatorisch, werden wegen ihrer Empfindlichkeit, des Platzbedarfs und des hohen Preises heute nicht mehr verwendet. Bubble Memories sind ebenfalls nicht mehr zu finden.

Die einzelnen Funktionsbaugruppen der elektronischen Ausrüstung befinden sich auf mehreren gedruckten Leiterplatten, die in einem Cardrack stecken und durch eine interne Busverbindung untereinander verbunden sind (Bild 4). Um die Einstreu-

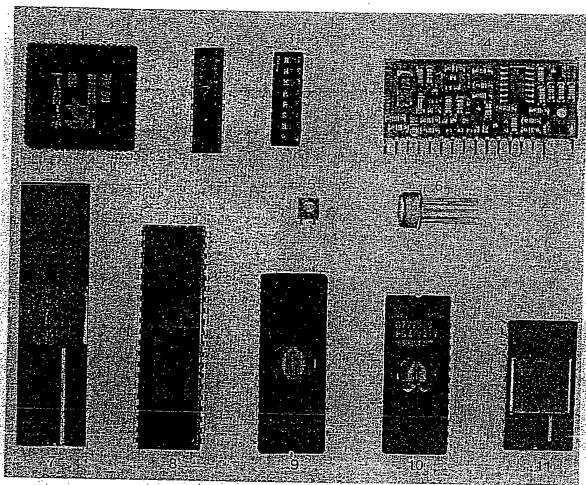


Bild 3: Elektronische Bauteile, die in heutigen CNC's verwendet werden:

- 1 = Kundenspezif. Baustein (ASIC)
- 2 = TTL-Baustein (z.B. RAM, ROM)
- 3 = DIP-Switch
- 4 = SMD-Bauteil
- 5 = Trimmpotentiometer
- 6 = D/A-Wandler

- 7 = Mikroprozessor, 32/16 Bit
- 8 = CMOS-Baustein (elektron. Uhr)
- 9 = EPROM, 1 MBit
- 10 = EPROM, 256 KBit
- 11 = Peripherie-Bauelement (FPU)

ung von Störstrahlungen und damit Fehlreaktionen der NC zu verhindern, ist es zweckmäßig, die Elektronik in ein elektrostatisch und elektromagnetisch abschirmendes Blechgehäuse einzubauen. Dieses sollte auch öl- und staubdicht sein, weil die Ablagerung feinster Metall-

partikel auf den Leiterplatten die Betriebssicherheit der Anlage gefährden würde. Aus diesem Grunde sollte auch keine Umluft zur Kühlung des Schrankinneren verwendet werden, auch nicht mit vorgesetzten Filtern, die sich zusetzen und damit den Ausfall der Kühlung zur

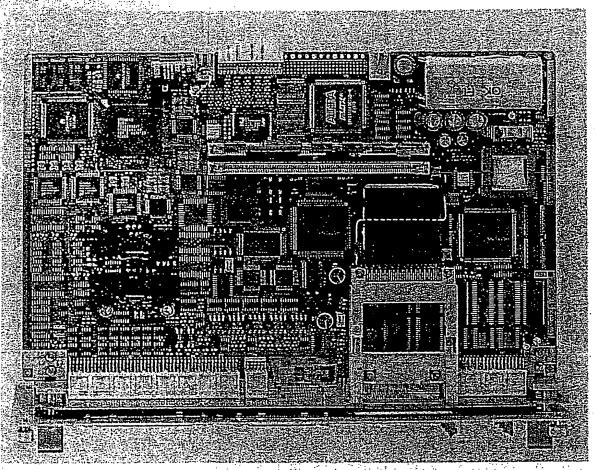


Bild 4: Steckbare Baugruppe in Multilayertechnik (mehrere Lagen gedruckter Leiterbahnen) und hoher Funktionsdichte: NC, SPS und Antriebsregelung auf einer Baugruppe (SINUMERIK 810 D).

Folge haben. Sofern die Wärmeabfuhr über die Schrankoberfläche nicht ausreicht, ist ein aktives Kühlaggregat die einzig akzeptable Lösung. Damit erweitert sich der Bereich zulässiger Umgebungstemperaturen auf +10 bis +45 Grad Celsius. Die Luftfeuchtigkeit sollte 95% nicht überschreiten, oft muß der Anwender auch schon bei niedrigeren Werten auf zu starke Kondenswasserbildung achten, die ebenfalls zu Störungen und auf Dauer zu Beschädigungen führt.

Lochstreifenleser und -stanzer, Bildschirme und die Tastatur zählen ebenfalls zur Hardware einer NC.

4. Die Software

Eine CNC ist ein spezieller Rechner zum Steuern einer Maschine, eines Roboters oder einer anderen Bearbeitungsmaschine. Wie jeder Rechner benötigt auch die CNC ein Betriebssystem, das auch als

Steuerungs- oder Systemsoftware bezeichnet wird. Diese Software muß speziell auf den zu steuernden Maschinentyp ausgelegt sein, da z.T. gravierende Unterschiede in der Kinematik und dem Betriebsverhalten der Maschinen bestehen. Diese Software bestimmt die Leistungsfähigkeit und alle Funktionen der Maschine, ihre Schnelligkeit, Genauigkeit und die Programmierung samt grafischer Simulation des Zerspanungsvorganges. Aber auch eine leistungsfähige Test- und Fehlerdiagnose-Software, BDE/MDE und Datenschnittstellen zum Anschluß eines Leitrechners sind unbedingt erforderlich und als Softwarepakete zu erwerben.

Darüber hinaus muß aber auch die Möglichkeit bestehen, maschinenspezifische Varianten ohne größeren Aufwand berücksichtigen zu können, wie beispielsweise die Anzahl der Achsen, unterschiedliche Werkzeugmagazine und wechsler, Softwareendschalter oder der Anschluß von Werkzeugüberwachungseinrichtungen. Diese Daten werden einmalig bei der Inbetriebname als Maschinen-Parameterwerte eingegeben.

Moderne CNC's verfügen darüber hinaus noch über eine BASIC- oder PASCAL- ähnliche integrierte Programmiersprache, mit deren Hilfe Sonderlösungen und spezielle Anpassungen realisierbar sind. Hier hat der Maschinenhersteller die Möglichkeit, eigenes Know-how in die Steuerung einzubringen und vorteilhafte Lösungen für spezielle Fertigungsprobleme anzubieten. Selbst auf die Bildschirm-Grafik kann er dabei zugreifen und Bedienerhilfen selbst erstellen.

(Anm.: Nicht zu verwechseln mit der Software für die CNC-interne Teileprogrammierung an der Maschine)

5. Die Steuerungsarten

Man unterscheidet theoretisch zwischen 4 unterschiedlichen Steuerungsarten (Bild 5):

5.1 Punkt- und Streckensteuerung

Im Positionierbetrieb laufen alle Achsen gleichzeitig mit Eilganggeschwindigkeit, bis jede Achse ihre Zielposition erreicht hat.

Sehr einfache, billige Steuerung. Wird verwendet für Maschinen, die ohne Werkzeug im Eingriff im Eilgang verfahren. Erst bei erreichter Position erfolgt die Bearbeitung.

Beispiele: Bohrmaschinen, Stanzmaschinen, Zustellbewegungen bei Ablängmaschinen:

Streckensteuerungen können auch in den einzelnen Achsen nacheinander im programmierbaren Vorschub verfahren. Beispiele: Werkstückhandhabung, Automatisierungshilfe als NC-Modul für SPS. Die Streckensteuerung ist aufgrund der starken technischen Einschränkungen und des geringen Preisunterschiedes zu einfachen Bahnsteuerungen nur in Ausnahmefällen interessant.

5.2 Bahnsteuerung

Bahnsteuerungen sind universell, da sie für jede Bewegungsaufgabe infrage kommen, wo 2 oder mehr NC-Achsen in exaktem Verhältnis zueinander zu verfahren sind. Diese Koordination übernimmt ein Interpolator, der satzweise die Bahnpunkte berechnet, alle Achsen gleichzeitig startet, jede der beteiligten Achsen im richtigen Geschwindigkeitsverhältnis führt und alle Achsen zum gleichen Zeitpunkt die programmierte Endposition erreichen läßt. Dies bezeichnet man als 3D-Bahnsteuerung. Mit ihr können Werk-

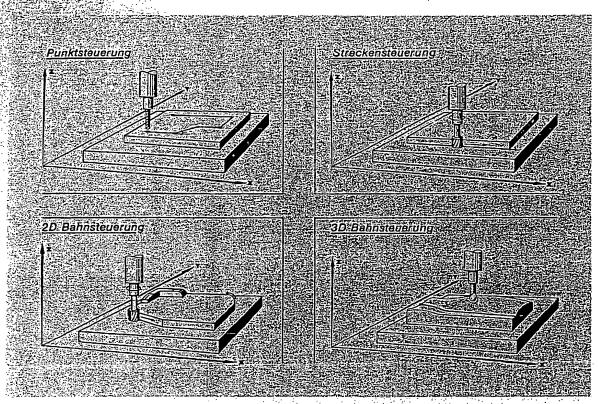


Bild 5: Die 4 verschiedenen Steuerungsarten.

zeugbewegungen in der Ebene oder im Raum ausgeführt werden.

Beispiele: Fräsmaschinen, Drehmaschinen, Erodiermaschinen, Bearbeitungszentren, eigentlich alle Maschinentypen. Wird die Interpolation nacheinander auf die drei Hauptebenen umgeschaltet und immer nur in 2 Achsen nacheinander interpoliert, d.h. in X/Y oder X/Z oder Y/Z, so bezeichnet man dieses Verhalten als 2½-D Bahnsteuerung: Diese reicht zwar für viele Anwendungen aus, ist aber wegen der fehlenden Universalität bei unbedeutendem Preisunterschied zur 3D-Steuerung heute nicht mehr aktuell.

6. Die Interpolationsarten

Bahnsteuerungen benötigen einen Interpolator, bei CNC's ein spezielles Softwareprogramm. Dieses berechnet von der Start- bis zur Zielposition eines Satzes alle auf einer mathematisch definierbaren Kurve liegenden Zwischenpositionen und führt dabei die einzelnen Achsen so, daß das Werkzeug auf dieser Bahnkurve entland läuft.

Dazu verfügen Bahnsteuerungen über verschiedene Interpolationsarten.

6.1 Linear- oder Geradeninterpolation (Bild 6 und 7)

Dabei bewegt sich das Werkzeug geradlinig, d.h. linear vom Start- zum Zielpunkt.
Die Linearinterpolation läßt sich theoretisch für beliebig viele Achsen programmieren. Für Werkzeugmaschinen sind bis
zu 5 simultane Achsen sinnvöll, und
zwar für XYZ zur Bestimmung des anzu-

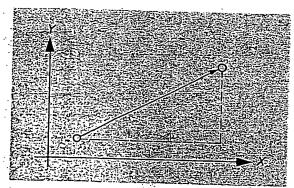


Bild 6: Linear- oder Geradeninterpolation.

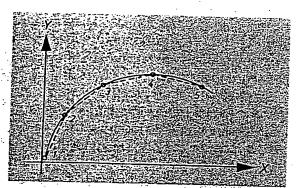


Bild 7: Annäherung einer Kurve durch einen Polygonzug.

fahrenden räumlichen Zielpunktes und zwei zusätzliche Schwenkbewegungen, z.B. A und B, zur Lagebestimmung der Fräserachse im Raum. Damit sind alle Profil- und Raumkurven erzeugbar, indem man diese durch Polygonzüge annähert. Je dichter die einzelnen Stützpunkte beieinanderliegen, desto genauer ist die Annäherung an das gegebene Profil. Mit der Anzahl der Punkte erhöht sich aber auch die zu verarbeitende Datenmenge pro Zeiteinheit, d.h. die Steuerung muß eine dementsprechend hohe Verarbeitungsgeschwindigkeit haben.

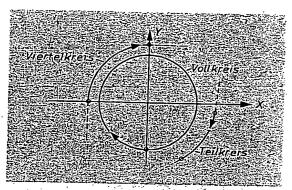


Bild 8: Zirkular- oder Kreisinterpolation.

6.2 Zirkular- oder Kreisinterpolation (Bild 8)

Theoretisch lassen sich alle Bahnen durch die Geradeninterpolation annähern. Kreis- und Parabelinterpolation reduzieren die Menge der Eingabedaten, erleichtern damit die Programmierung für diese Bahnen und erhöhen deren Genauigkeit.

Die Kreisinterpolation ist auf die Hauptebenen XY, XZ und YZ begrenzt. Nur wenige CNC's bieten auch eine Kreisinterpolation im Raum, um auf einer schrägen Fläche einen Kreis fräsen zu können. Die Einbeziehung rotatorischer Achsen in die Kreisinterpolation ist nicht sinnvoll.

Je nach Steuerung wird die Kreisinterpolation unterschiedlich programmiert: in Viertelkreisen, als Vollkreis, mit Hilfe der Kreismittelpunktsangabe durch IJK-Parameter oder Kreisendpunkt- und Radiusprogrammierung.

6.3 Parabelinterpolation

Die Parabel ist it. Bild 9 durch 3 Punkte festgelegt, wobei der mittlere Punkt P2 die Strecke P4 P5 und P5 die Strecke P1 P3 halbiert: P1 ist vom vorhergehenden Satz bekannt; P2 und P3 werden in zwei

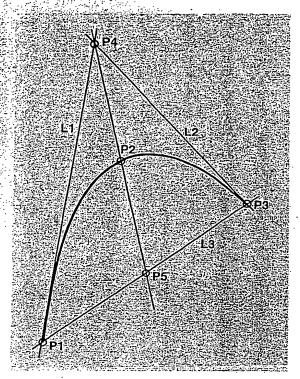


Bild 9: Parabelinterpolation.

aufeinanderfolgenden Sätzen zusammen eingelesen. Ein knickfreier Übergang zwischen zwei aufeinanderfolgenden Parabeln ist gegeben, wenn sie in P3 gleiche Tangenten haben. Die Parabelinterpolation bringt im wesentlichen nur bei dreibis fünfachsigen Maschinen Vorteile, indem sie für mehrachsige simultane Bewegungen mit weniger Sätzen auskommt als die Linearinterpolation.

6.4 Splineinterpolation

Hierunter versteht man das Aneinanderfügen mathematischer Kurven höherer Ordnung, wobei die Übergänge tangentiell erfolgen. Mit dieser Interpolationsart lassen sich komplexe Kurvenformen mit weniger Sätzen darstellen als mit der Annäherung durch Polygonzüge und Linearinterpolation.

7. Die Bedienung

Eine gut durchdachte und sinnvoll unterstützte Bedienung trägt wesentlich zur Wirtschaftlichkeit einer NC-Maschine bei. Bedienerhilfen und Dialoge, die den Bediener vor Fehler bewahren, fördern seine Sicherheit im Umgang mit der Maschine und verhindern Ausfälle und Stillstandszeiten. Hier ist kein Aufwand zu hoch, denn jede neue Maschine und jede Steuerung stellt das Personal zunächst vor Probleme. Moderne CNC's bieten gerade in dieser Hinsicht sehr gute Unterstützungsmöglichkeiten an. Mittels einer integrierten Programmiersprache kann jeder Maschinenhersteller die für seine Maschine speziellen und typischen Bedienerhilfen selbst programmieren. Sogar zur Grafik hat er Zugriff, um anhand von Zeichnungen, Skizzen und mit farbiger Unterlegung leicht verständliche Hinweise zu geben. Da es sich dabei um reine Softwarepakete handelt, die Speicherplatz belegen, kann der Anwender nach der Einarbeitung diese Anfängerhilfen löschen und gewinnt den frei werdenden Speicherplatz für seine Programme. Bei Bedarf ist alles wieder einlesbar.

Die innere Komplexität der CNC darf nicht nach außen auf den Bediener durchschlagen. Wenige Steuerbefehle und sinnvolle Bedienschritte müssen sich logisch aneinanderreihen, um die Maschine zu den richtigen Reaktionen zu veranlassen. Die gesamte Bedienung muß weitgehend den Gewohnheiten des Bedieners entsprechen und darf nicht zu kompliziert sein. Der Dialogbetrieb macht die Dateneingabe sicherer und schneller. Man muß bedenken, daß selbst hoch automatisierte Maschinen einen gewissen Umfang manueller Restbedienung erfordern. Nicht selten müssen Vorschübe, Drehzahlen oder Hilfsfunktionen körrigiert werden.

Manchmal lassen sich diese Daten erst beim ersten Testwerkstück optimieren, je nach Schwingungsverhalten, Spanbildung oder Oberflächenqualität.

Bei Werkzeugbruch reicht es nicht, einfach die Maschine abzuschalten. Der Bediener muß schnell und sicher eingreifen können, die Maschine anhalten, das Werkzeug vom Werkstück wegfahren, ein neues Werkzeug einsetzen, die neuen Korrekturwerte eingeben und so an die Bruchstelle heranfahren, daß es sachte in den unterbrochenen Schnitt geht und ab söfort den neuen Korrekturwert berücksichtigt.

Leider allzuoft haben aber gerade die Bediener bei der Beschaffung keinen Einfluß und müssen mit weniger komfortablen Systemen zufrieden sein.

8. Das NC-Programm (Bild 10)

Zur Steuerung einer NC-Maschine ist ein werkstückspezifisches Programm erforderlich, auch als NC-Programm oder Teileprogramm bezeichnet. Es enthält alle Informationen zur Bewegung der Achsen und zur Betätigung der Schaltfunktionen. Sie sind in der richtigen Reihenfolge für die Bearbeitung schrittweise aneinandergereiht und auf einem automatisch lesbaren Datenträger gespeichert. Die numerische Steuerung arbeitet diese Informationen entweder vom Datenträger oder vom CNC-internen Datenspeicher nacheinander ab.

Wesentliche Voraussetzung für die problemlose Einführung von NC-Maschinen war der genormte Programmaufbau. Man einigte sich sehr früh auf einen international genormten Code nach ISO-Empfehlung, der dann auch in die DIN 66025 einfloß. Damit war der Programmaufbau für alle NC-Maschinen weitestgehend verein-

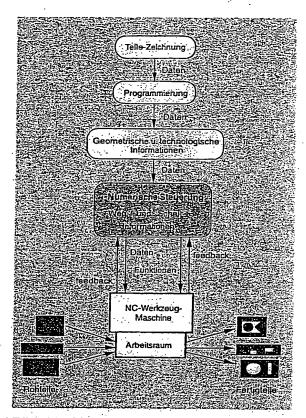


Bild 10: Umsetzung der Werkstück- und Bearbeitungsdaten in Weg- und Schaltinformationen für die NC-Maschine.

heitlicht und die Programmierung konnte extern und Maschinen-unabhängig mit jedem Programmiersystem erfolgen.

Der Programmaufbau wird im Kapitel "Das NC-Programm" beschrieben.

9. Dateneingabegeräte

Diese dienen zum automatischen Einlesen der auf Datenträger gespeicherten Programme in die NC.

9.1 Lochstreifenleser (Bild 11)

Das älteste und noch immer benutzte Eingabegerät. Fotoelektrische Abtastung der

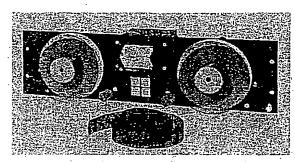


Bild 11: Fotoelektrischer Lochstreifenleser mit Wickelvorrichtung.

Lochstreifen mit einer Lesegeschwindigkeit von 150-300 Zeichen pro Sekunde, wahlweise mit oder ohne Wickelvorrichtung ausgerüstet. Spulendurchmesser von 100 mm bis 270 mm. Die max. aufwickelbare Lochstreifenlänge Lerrechnet sich aus

$$L = \frac{D_2^2 - D_1^2}{4P} \cdot \pi$$

D1 = innerer Wickeldurchmesser,

D2 = größter äußerer Wickeldurchmesser.

P = Papierstärke des Lochstreifens

Bei CNC's wird das Teileprogramm komplett in den Programmspeicher eingelesen und von diesem abgearbeitet. Dies schont Lesermechanik und Lochstreifen, macht beim Bearbeiten von der Lesegeschwindigkeit unabhängig und es entfällt das Warten auf den Rückspulvorgang bis zum Programmanfang nach jedem Teil. Beim Lesen erfolgt eine automatische Code- und Plausibilitätsprüfung, um falsche Zeichen zu erkennen. Es werden geprüft

 die Ungeradzahligkeit der Lochkombination beim EIA-Gode bzw. die Geradzahligkeit beim ISO-Gode (Parity-Check),

- der Sinngehalt jedes Zeichens durch Prüfung auf eine erlaubte Lochkombination,
- die richtige Zeichenfolge, d.h. zuerst eine Adresse und dann der Wert,
- zugelassene Adressen und richtige Wortlänge.
- sich gegenseitig widersprechende Informationen.

Ein erkännter Fehler stoppt das weitere Einlesen und wird angezeigt. Die meisten Steuerungen wiederholen bei Lesefehlern das Lesen eines Satzes bis zu 7mal, bevor endgültig "Falsches Zeichen" erkannt wird. Dieses mehrfache Lesen korrigiert zufällige Lesefehler und vermeidet unnötige Maschinenausfälle.

Falsch eingegebene Werte erkennt die Steuerung auf diese Weise nicht, dafür stehen andere Prüfverfahren zur Verfügung.

Bei Steuerungen mit Programmspeicher ist auch die Korrektur eines Programmes in der CNC möglich, sowie anschließend dessen Ausgabe auf Datenträger.

9.2 Tastatur

Mit Hilfe der ASCII-Tastatur tippt der Bediener die einzelnen Sätze Wort für Wort ein und die CNC speichert das Programm im Programmspeicher Fehler werden in gleicher Weise mit Hilfe des Editors korrigiert. Speziell für die Werkstattprogrammierung ausgelegte GNC's verfügen zusätzlich über sogenannte Softkey's unterhalb des Bildschirmes. Per Software weist die CNC diesen 5-10 Tasten unterschiedliche Funktionen zu, die am unteren oder seitlichen Bildschirmrand zu sehen sind. Über eine separate Rücksprungtaste kann zu iedem Zeitpunkt schrittweise an einen früheren Eingabestatus zurückgesprungen werden.



Bild 12: Magnetbandkassetten unterschiedlicher Größe und Speicherkapazität:

9.3 Magnetbandkassetten (Bild 12)
Wo größere Datenmengen zu speichern sind, bieten sich auch Magnetbandkassetten als Datenträger an. Dafür stehen zwei unterschiedliche, handelsübliche Größen zur Verfügung. Die Kassetten-Geräte müssen zur Verwendung an CNC's eine einstellbare Übertragungsräte von 110 bis 19600 Baud häben um an verschiedene Fabrikate anschließbar zu sein.

6 gute Gründe sprechen für die Verwendung von Magnetbandkassetten:

- 1. Handeingabesteuerungen verlangen nach guten Ausgabe-, Speicher- und Wiedereingabemöglichkeiten, um direkt an der Maschine erstellte Programme auch sichern und wiedereinlesen zu können,
- Mägnetbänder kann man mehrfach löschen und wieder beschreiben,
- 3. Magnetbandgeräte können zur Ausgabe und Eingabe verwendet werden und sind billiger als Stanzer und Leser für Lochstreifen.
- 4: Magnetbandgeräte sind billiger als Lochstreifenleser mit vergleichbarer Lesegeschwindigkeit und daher ist es vertretbar, ein Ersatzgerät bereitzuhalten.
- 5. Es stehen 2 verschiedene Kassettengrößen zur Verfügung: Die Standardkas-

setten mit ca. 200 KByte und die Minikassetten mit ca. 32 KByte Speicherkapazität pro Seite. (200 KByte entspricht ca. 500 m Lochstreifen.)

6. Nach Gebrauch ist das mobile Kassettengerät auch an einer anderen Steuerung oder an einem Programmiergerät einsetzbar.

Da die auf elektronischen Datenträgern gespeicherten Daten nicht visuell (wie beim Lochstreifen) lesbar sind, ist deren Verwendung nur in Verbindung mit CNC's sinnvoll, die über einen großen Programmspeicher verfügen, mit Anzeige der gespeicherten Daten über Bildschirm und Korrekturmöglichkeit über Tastatur.

9.4 Diskette

Im Prinzip mit Magnetbändern vergleichbar, sind insbesondere die 3½-Zoll-Disketten für den Werkstattbetrieb geeignet. Sie verfügen über

- e eine stabile Plastikhulle.
- eine automatisch schließende Abdeckung des Lesespaltes zum Schutz der empfindlichen Beschichtung beim Entnehmen aus dem Laufwerk;
- eine **Speicherkapazität** von 800 KB bis 1,4 MB und
- kurze Zugriffszeiten auf die gespeicherten Daten.

Disketten-Laufwerke haben standardisierte Schnittstellen, sind robust, gut gekapselt, klein, sehr zuverlässig und in jedem Computerladen als Ersatzteil erhältlich.

Separate Disketten-Laufwerke mit eigener LGD-Anzeige und ASGII-Tastatur sind ebenfalls verfügbar. Sie lassen sich an alle modernen CNC-Fabrikate anschließen und beispielsweise auch als erweiterter externer Datenspeicher mit Korrekturmöglichkeit verwenden.

9.5 Memory-Card (Bild 13)

In absehbarer Zeit wird sich sehr schnell die elektronische Memory-Card als ideales Speichermedium durchsetzen. Die Personal Computer Memory Card International Association (PCMCIA) hat für diese Steckkarten auf der Basis von JEIDA-Richtlinien (Japan Electronic Industry Development Association) einen Standard vereinbart, der den Einsatz dieser Karten in Computern und elektronischen Steuerungen sehr beschleunigen wird. Es stehen zwei Kartentypen zur Verfügung:

Typ 1:

L = 86 mm, B = 54 mm und H = 3,3 mm für ROM, SRAM und Flash-EEPROM.

Typ 2:

L = 86 mm, B = 54 mm und H = 5 mm für EPROMs.

Beide Typen verwenden den gleichen Steckverbinder (68-polig). Für einfachere Aufgaben stehen auch 38-polige Karten zur Verfügung.

Die neutigen Karten haben Speicherkapazitäten von 4 MByte SRAM bis 16 MB Flash-EPROM, 32 bzw. 64 MB sind für die nächsten 2–3 Jahre angekündigt.

Memory-Cards haben den Vorteil, daß keine mechanischen Laufwerke benötigt werden und sie erfüllen damit eine wesentliche Voraussetzung für den Einsatz im rauhen Werkstattbetrieb. Die besonders ausgelegten und vergoldeten Kontakte lassen bis zu 10 000 Steckzy-



Bild 13: Memory-Cards, erhältlich mit folg. Speicherkapazitäten: SRAM bis 8 MB; Flash ATA Cards bis 640 MB/1,2 GB; Compact Flash Cards bis 128 MB (infos unter www.melcard.de)

Rien zu. Bei einer mittleren Zugriffszeit von 150-250 ns ist sie gegenüber herkommlichen Disketten ca. > 1000malschneller

Auf dieser Basis werden sehr schnell weitere Varianten folgen, wie z.B. Karten mit kontaktloser: (induktiver) Datenübertragung oder mit halber Kartengröße.

9:6 DNC – Distributed Numerical Control

Diese Art der Dateneingabe zählt zwar nicht zu den "Dateneingabegeräten", hat sich aber aufgrund vielfältiger Vorteile zum meistbenutzten Eingabeprinzip entwickelt. DNC bezeichnet die Rechneranbindung der CNC's über Datenleitung (Datenbus) zur direkten Übertragung der NG-Programme: Ein oder mehrere Rechner übernehmen für alle angeschlössenen NG-Maschinen die Speicherung und Verwaltung samtlicher NC-Programme und lefern diese unter Beachtung vorgegebener Sicherheitskontrollen auf Abruf in die CNC. Außer den NC-Programmen werden auch die erforderlichen Werkzeugdaten, MDE/BDE-Daten und Korrekturwerte übertragen. (Siehe Kapitel DNC)

10. Zusammenfassung

Jas wesentliche Kennzeichen einer nunerischen Steuerung ist die präzise Steuerung der Relativbewegung zwischen Werkzeug und Werkstück einer Vlaschine: Dazu gibt man die erforderlihen Positionswerte direkt als Maßwerte n.mm (bzw. inch) ein. Soll das Werkzeug Jeim Anfahren dieser Positionen eine definierte Bahn einhalten, z.B. eine schräge Gerade oder eine Kreisbahn, dann berechnet die NC alle Zwischenpositionen vom Start- zum programmierten Endpunkt und die Vorschubgeschwindigkeiten der einzelnen Achsen selbständig.

Die für einen automatischen Ablauf zusätzlich erforderlichen Schaltinformationen werden ebenfalls programmiert, so daß ein vollautomatischer Betrieb ohne manuelle Eingriffe stattfindet. In CNC's lassen sich mehrere NC-Programme speichern und beliebig abrufen.

Der Bediener kann den Programmablauf über den Bildschirm verfolgen und bei Bedarf auch komigierend eingreifen. Um Mensch und Maschine vor Schäden durch Fehlbedienungen zu schützen, sind in modernen CNC-Maschinen mehrere Sicherheits- und Überwachungseinrichtungen vorhanden.

Viele Werkzeugmaschinen sind heute mit mehreren numerisch gesteuerten Hauptachsen, Hilfsachsen und Schaltfunktionen ausgerüstet. Verschiedene Bearbeitungsarten erfordern darüber hinaus eine sehr präzise und schnelle Maschinenbewegung.

Die numerische Steuerung hat den Aufbau und die Handhabung der Maschinen so wesentlich verändert, daß eine manuelle Maschinenführung nicht mehr möglich ist.

Obwohl alle numerischen Steuerungen nach dem gleichen Prinzip arbeiten, erfordern die unterschiedlichen Maschinentypen auch unterschiedliche, speziell angepaßte Steuerungen. Darauf wird im Kapitel "Numerisch gesteuerte Werkzeugmaschinen" näher eingegangen.

Das NC-Programm

Kenntnisse über den Aufbau und die Struktur von NC-Programmen sind besseren Verständnis der numerischen Steuerung vorteilhaft. Für manuelle gramm-Korrekturen an der NC-Maschine sind sie unerläßlich.

Vor einer zu intensiven Einarbeitung in die abstrakte NC-Programmierung soll auf den heutigen Stand der Technik hingewiesen werden:

- 1. Kein Anwender von NC-Maschinen programmiert heute noch im Maschinen-/ Steuerungscode, der hier erläutert wird. Dafür stehen sehr intelligente und einfach zu bedienende NC-Programmiersysteme zur Auswahl. Diese sind entweder in die CNC integriert und damit maschinenspezifisch ausgelegt (WOP), oder auf einem externen PC lauffähig und universell für mehrere Maschinen-und Steuerungsfabrikate verwendbar. Selbst geometrische und technologische Änderungen an fertigen Programmen lassen sich damit auch nachträglich noch viel schneller einfügen als im DIN-Code. Dieser ist noch immer das genormte Daten-Eingabeformat und wird von fast allen CNC-Fabrikaten benutzt. Deshalb kann es vorteilhaft sein. über den Aufbau und die einzelnen Befehle Bescheid zu wissen.
- 2. Ausgelöst durch High-Speed-Cutting-Maschinen bzw. deren enorm hohen und schnellen Datenbedarf, sowie dem verstärkten Einsatz von CAD-Systemen zeichnet sich ein neuer Trend ab: Die direkte Verwendung der vom CAD-System erzeugten Datenformate. Dabei handelt es sich entweder um NURBS-oder BEZIER-Formeln Damitslassen sich mehrere Vorteile erreichen:

- wesentliche Reduzierung der Di menge,
- besseres, ruhigeres Maschiner halten,
- höhere Geschwindigkeiten
- höhere Genauigkeiten
- keine Umsetzung der Geometriec durch Postprozessoren u. a. mehr.

In diese Geometrie-Formate könnachträglich keine manuellen Änrungen oder Ergänzungen eingefügt den.

Nähere Erläuterungen siehe Kapitelunter "Spline-Interpolation – NURBS

1. Definition

Ein Programm besteht aus einer F von Anweisungen, die einen Rec oder eine NC-Maschine veranlassen, bestimmte Bearbeitungsaufgabe di zuführen. Bei der NC-Maschine ven man darunter die Herstellung eines stimmten Werkstückes durch Relati wegung zwischen Werkzeug und V stück, wobei die Maßeingaben dire mm- bzw. inch-Werten erfolgen. Ein ches NC-Teileprogramm enthält ne den für die Bearbeitung erforderli Weginformationen auch alle zusätzlii Schaltinformationen und Hilfsbefehle daß nacheinander alle Daten zur volla matischen Herstellung des Werkstü zur Verfügung stehen.

2. Struktur der NC-Programme

Den prinzipiellen Aufbau eines NC-Programmes zeigt Bild 1. Der Programminalt besteht aus einer beliebigen Anzahl von Sätzen, die den gesamten Arbeitsäblauf der Maschine schrittweise beschreiben. Jeder Satz im Programm repräsentiert einen geometrischen Bearbeitungsschritt und/oder eine bestimmte Maschinenfunktion. Die einzelnen Sätze sind fortlaufend numeriert und durch das

Satzende-Zeichen \$ voneinander getrennt. Jeder Satz besteht wiederum aus einem oder mehreren Wörtern, die sich bei der heute üblichen Adressen-Schreibweise aus den Adreßbuchstaben und den Zahlenwerten zusammensetzen. Die Adresse (Tabelle 1) legt test, für welchen Speicher der nachfolgende Zahlenwert bestimmt ist, d.h. welche Funktionsgruppe angesprochen werden soll. Grundsätzlich darf in einem Satz jede Adresse nur einmal erscheinen, die meisten Steuerungen lassen jedoch mehrere

Programm Programm Programm Programm Programm	
Aniang Salz VZC.Salz ZZ.Salz ZB.Salz ZS.Salz Ende Vorspania V ZC.Salz ZB.Salz ZB.Salz ZB.Salz Ende	amm (
Total Inc.	
Saiz Word Word Saiz Children Word Saiz Children Word Saiz Children Word Word Saiz Children Word	
Adiesse Zanienweit Hedeutung State Green State Dineagnte polauon State S	
simultariauligie an gegebenen Maßwerte gegebenen Worschub 170 mm/min	
TIL SE SE 1200 Simil der Spindeldrehzahl 1200 st/min mit dem Werkzeug Nr. 14 das noch in die Spindel M. 96 Seingewechselt werden muß	
A STATE OF THE STA	

Bild 1: Prinzipieller Aufbau eines NG-Programmes in Adressen-Cohraille

Winkelmaß um Z-Achse Winkelmaß um Zusatzachse oder trei verfudback Winkelmaß.um Zusatzachse oder trei verfugbar (Error Code ola) Vorschubgeschwindigkeit Hilfsparameter für Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur Z. Achse Hilfsparameter für Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur Z. Achse frei verfügbar Maschinenbetehle Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparallele Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Vorterprogrammaukut Zweite Eilgangbegrenzung Verkzeugnummer, evtl. mittikorektul wert Zweite Achse parallel zur Y. Achse	Buchstabe	Adresse für
Winkelmaß um Zusatzachse oder frei verfugbar Winkelmaß um Zusatzachse oder frei verfugbar Winkelmaß um Zusatzachse oder frei verfugbar (Error Code ora.) Vorschübgeschwindigkeit Vorschübgeschwindigkeit Vorbereitende Wegbedingung; Werkzeuglangenkortektur Hilfsparameter um Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X. Achse im Trail Hilfsparameter um Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X. Achse, Hilfsparameter um Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur Z. Achse, Hilfsparameter um Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur Z. Achse, frei verfügbars Maschinenbefehle Schaltturiktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) moglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Frete Eilgangbegrenzung Werkzeugnummer, evit, mitrikotrekturiver Zweite Achse parallel zur X. Achse Zweite Achse parallel zur X. Achse Zweite Achse parallel zur X. Achse Erstel Haliptachse Zweite Hauptachse	A	Winkelmaß um X-Achse
Winkelmaß um zusatzachse oder frei verfügbar Winkelmaß um zusatzachse, oder frei verfügbar (Error Code o.a.) Vorschübgeschwindigkeit Vorbereitende Wegbedingung vor Werkzeuglangenkortektur Hilfsparameter für Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X-Achse frei verfügbas Maschinenbefehle. Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) moglichst nicht Verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Werkzeugnummer, extt, mit korrekturwert Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Erste Haliptachse Zweite Haliptachse	B	
oder frei verjugbar (Error Code o. a.) Vorschubgeschwindigkeit Vorbereitende Wegbedingung wir (A.) Werkzeuglangenkorrektur Hilfsparameter für Kreisinterpolation, der Gewindesteigung parallekzur X. Achse. Hilfsparameter für Kreisinterpolation, der Gewindesteigung parallekzur X. Achse. Hilfsparameter für Kreisinterpolation, der Gewindesteigung parallekzur X. Achse. Hilfsparameter für Kreisinterpolation, der Gewindesteigung parallel zur X. Achse. Hilfsparameter für Kreisinterpolation, der Gewindesteigung parallel zur X. Achse frei verfügbars. Maschinenhetelile Schalttunktionen, Satznummer, Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz), möglichst nicht verweiden, Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung der Referenzebene Hauptspindelgrehzahlt, Werkzeugnummer, evit, mit Korrektürivert, Zweiter Achse parallel zur X. Achse. Zweiter Hauptachse.	C - S	
oder fret vertugbar (Error Code of a) vorschubgeschwindigkeith 28 Vorbereitende Wegbedingung 28 in 1888 Werkzeuglangen korrektur Hilfsparameter für Kreisinterpolation: 13 in 1888 Hilfsparameter für Kreisinterpolation: 13 in 1888 Hilfsparameter für Kreisinterpolation: 14 in 1889 oder Gewindesteigung parallel zur V. Achse Hilfsparameter für Kreisinterpolation: 18 in 1889 oder Gewindesteigung parallel zur V. Achse Hilfsparameter für Kreisinterpolation: 18 in 1889 oder Gewindesteigung parallel zur V. Achse frei verfügbars. 18 in 1889 Maschinenhetehle Schalttunktionen Satznummer. 18 in 1889 Offset (Achsbaralleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung vor gerer Unterprogrammaurtus Zweite Eilgangbegrenzung der Referenzebene 18 in 1889 Erste Eilgangbegrenzung oder Referenzebene 18 in 1889 Werkzeugnummer, evit mit Korrektürivert 18 in 1889 Zweite Achse parallel zur V. Achse 28 in 1889 Zweite Achse parallel zur V. Achse 28 in 1889 Zweite Achse parallel zur V. Achse 28 in 1889 Zweite Achse parallel zur V. Achse 28 in 1889 Zweite Achse parallel zur V. Achse 28 in 1889 Zweite Hauptachse 20 in	D 🦸 📜	
oder frei verlügbar (Error Code olan) Vorschubgeschwindigkeit Vorbereitende Vegbedingung: Werkzeuglangenkorrektur Hilfsparameter um kraisinterpolation oder Gewindesteigung paralletzer x Achse Hilfsparameterfur Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralletzer x Achse Hilfsparameterfur Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralletzer x Achse Hilfsparameterfur Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralletzer x Achse frei verfügbars Maschinenbetehler Schaltturiktionen Satznummer Offset (Achsparalleter Werkzeugwersatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Hauptspindeldrehzähl Werkzeugnummer, evitt mitt korrekturwert Zweite Achse parallet zur X-Achse Zweite Hauptsachse		
Vorschubgeschwindigkeit Vorbereitende Vegbedingung sich Werkzeuglangenkörrektur Hilfsparameter um kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallet zur X-Achse Hilfsparameteigung parallet zur X-Achse frei verfügbars Maschinenbetehler Sonalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleter Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Werkzeugnummer, evitt mit korrekturwert Zweite Achse parallet zur X-Achse Erste Haliptachse Zweite Haliptachse	E: 4.7%	
Vorbereitende Wegbedingung: Werkzeugiangenkorrektur Hilfsparameter der kreisinterpolation: oder Gewindesteigung paralleizur X-Achse Hilfsparameter der Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralleizur X-Achse Hilfsparameter der Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralleizur Z-Achse Hilfsparameter der Kreisinterpolation oder Gewindesteigung paralleizur Z-Achse frei Verfügbara Maschinenbetehle: Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleier-Werkzeugversatz) möglichst nicht verwepden Dritte Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung von Feterenzebene Hauptspindeldiehzaht! Werkzeugnummer evit; mit Korrekturwert Zweite Achse parallei zur X-Achse Zweite Achse parallei zur X-Achse Zweite Achse parallei zur X-Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse		"我们也是一个大学,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个人,我们也没有一个
Hilfsparameter turk kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X Achse Hilfsparameter turk kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X Achse Hilfsparameter turk kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X Achse Hilfsparameter turk kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur X Achse frei verfügbars Maschinernbetehle Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Weikzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegren zung Erste Eilgangbegren zung Erste Eilgangbegren zung Werkzeugnummer, evit, mit Korrekturverf Zweite Achse parallel zur X Achse Zweite Achse parallel zur X Achse Zweite Achse parallel zur Z Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	Fize	
Hilfsparameter.turk/reisinterpolation oder. Gewindesteigung parallelzur.X. Achse and the Hilfsparameter. Kreisinterpolation oder. Gewindesteigung parallelzur.Y. Achse Hilfsparameter.tur. Kreisinterpolation oder. Gewindesteigung parallelzur.Y. Achse Hilfsparameter.tur. Kreisinterpolation oder. Gewindesteigung parallelzur.Y. Achse frei verfügbar. Maschinenbetehle. Schaltfunktionen Satznummer. Offset (Achspäralleler. Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung oder. Befreienzeberte Hauptspindeldrenzahl Werkzeugnummer. evit. mit Korrekturvert. Zweite Achse parallelzur X. Achse Zweite Achse parallelzur X. Achse Zweite Achse parallelzur X. Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse	$G_{-}=F_{-}$	
oder Gewindesteigung parallel zur Achse Hilfsparameter (u. Kreisinferpolation) oder Gewindesteigung parallel zur Achse Hilfsparameter (u. Kreisinferpolation) oder Gewindesteigung parallel zur Z Achse Hilfsparameter (u. Kreisinferpolation) oder Gewindesteigung parallel zur Z Achse frei verfügbars Maschinenbetehle Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) moglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung geder Referenzebene Hauptspindeldrenzahl Werkzeugnummer, evit mit Kottekturwert Zweite Achse parallel zur X Achse Zweite Achse parallel zur X Achse Zweite Achse parallel zur Z Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse	H	
Hilfsparameteriur Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallel zur Achse Hilfsparameter für Kreisinterpolation z. oder Gewindesteigung parallel zur Zachse frei verfügbal z. Maschinenbetehle Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Drifte Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung Hauptspindeldrehzahl: Werkzeugnummer; evtl. mit Korrekturwert Zweite Achse parallel zur Xachse Zweite Achse parallel zur Xachse Zweite Achse parallel zur Zachse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse		THUIS parameter turk reisinter polation:
oder Gewindesteigung parallel zur Achse Hilfsparameter für Kreisimterpolation zu oder Gewindesteigung parallel zur Zachse frei verfügbarz Maschinenbetehle Schalttunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eligangbegrenzung Doder Unterpkogrammautzuf Zweite Eligangbegrenzung oder Eleganzebene Hauptspindeldrehzahle ist Werkzeugnummer seint mit Korrekturweit Zweite Achse parallel zur Xachse Zweite Achse parallel zur Xachse Zweite Hauptschse Zweite Hauptschse		
Hilfsparameter für Kreisinterpolation oder Gewindesteigung parallei zür Z Achse frei Vertügbars Maschlienbefehle Schaltfunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eligangbegrenzung Zweite Eligangbegrenzung Erste Eligangbegrenzung oder Betreitenzebene Hauptspindeldrehzahle Werkzeugnummer ewtl. mit Kottekturwett Zweite Achsesparallel zur X Achse Zweite Achsesparallel zur Z Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse	ري جيو جال پيد	
oder, Gewindesteigung parallel zur Z-Achse / frei verfügbars Maschinenbetehle, Schaltfunktionen Satznummer Offset (Achsparalleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung oder Ersterenzebere Hauptspindeldrehzahl Werkzeugnummer, evitt, mit Korrekturwert Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse		
Maschinenbetehle Schaltfunktionen Satzhummer Offset (Achsparallelee Werkzeugversatz) moglichst nicht verwenden Dritte Eligangbegrenzung Zweite Eligangbegrenzung Erste Eligangbegrenzung oder Beferenzebehet habe Hauptspindeldrenzahle Werkzeugnummer, evtl. mickorrekturwert Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Erste Halipfachse Zweite Hauptachse	K	
Maschinenbetehle Schaltfunktionen Satznummer Offset (Achspäralleler Werkzeugversatz) möglichst nicht verwenden Dritte Ellgangbegrenzung Zweite Ellgangbegrenzung Erste Ellgangbegrenzung oder Bereranzebene Hauptspindeldiehzahl Werkzeugnummer, evill mittekorrekturwert Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse		
Satznummer Offset (Achsparallelee Werkzeugversatz) moglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung oder Unterorogrammaurtuf Hauptspindeldrenzahle Werkzeugnummer, evil-mitekorrekturwert Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Erste Hauptschse Zweite Hauptachse	L.	
Offset (Achsparallelec Werkzeugversatz) moglichst nicht verwenden Dritte Eilgangbegrenzung Zweite Eilgangbegrenzung Erste Eilgangbegrenzung oder Heferenzebene zu auch der Eilgangbegrenzung oder Heferenzebene zu auch der Hauptspindeldrehzahl (**) Werkzeugnummer evtlichnitäkorrektunvers Zweite Achsesparallel zur X-Achse Zweite Achsesparallel zur X-Achse Zweite Achsesparallel zur X-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	Marian ja s N	
moglichst nicht verwenden Dritte Eligangbegrenzung Zweite Eligangbegrenzung Erste Eligangbegrenzung oder Beferenzebene Hauptspindeldiehzahl Werkzeugnummer, evitt mitskorrekturwert Zweite Achsesparallel zur X-Achse	N S	
Dritte Eligangbegrenzung Zweite Eligangbegrenzung oder Unterprogrammaurus Erste Eligangbegrenzung oder Heterenzebene institutionen Hauptspindeldrenzahle; Werkzeugnummer, evitt-mitekorrekturwert in Zweite Achseparallel zur X-Achse Zweite Achseparallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	O7555	
Zweite Eilgangbegrenzung oder Referenzebene Hauptspindeldrenzahl. Werkzeugnummer, extli-mitikkorrekturwert in Zweite Achsesparallel zur X-Achse Zweite Achsesparallel zur X-Achse Zweite Achsesparallel zur Z-Achse Zweite Hauptachse	P	
Erste Eilgangbegrenzung oder Hererenzebene Hauptspindeldenzahlung Werkzeugnummer, evitt mit Korrekturwert der Verkzeugnummer, evit mit kann der Verkzeugnummer,	Q G	
Hauptspindeldienzahl. Werkzeugnummer, evill-mitikottekturvert: Zweite Achserparallel zur X-Achse Zweite Achserparallel zur X-Achse Zweite Achserparallel zur Z-Achse Zweite Achserparallel zur Z-Achse Zweite Achserparallel zur Z-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	R	
Werkzeugnummer, evil, mitskorrekturwert. Zweite Achsesparallel zur X-Achse Zweite Achsesparallel zur Y-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Zweite Hauptachse Zweite Hauptachse	S	
Zweite Achseparallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur X-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse		
Zweite Achse parallel zur Y-Achse Zweite Achse parallel zur Z-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	U POR	
Zweite Achse parallel zur Z-Achse Erste Hauptachse Zweite Hauptachse	v is a second	
Erste Hauptachse	w	
-Zweite Hauptachse	And the second second second	
Dritte Hauptachse	v = S	
	X Y saga Z	

Tabelle 1: Adressen-Zuordnung nach DIN 66025.

G- oder M-Befehle pro Satz zu, sofern sie sich nicht widersprechen oder gegenseitig aufheben.

Ein Satz kann unterschiedliche Anweisungen enthalten. Man unterscheidet dabei

- geometrische Anweisungen, mit denen die Relativbewegungen zwischen Werkzeug und Werkstück gesteuert werden (Adressen X, Y, Z, A, B, C, W ...),
- technologische Anweisungen, mit denen Vorschubgeschwindigkeit (F), Spindeldrehzahl (S) und Werkzeuge (T) festgelegt werden,
- Fahranweisungen, die die Art der Bewegung bestimmen (G), wie z. B. Eilgang, Einearinterpolation, Zirkularinterpolation, Ebenenauswahl,
- Schaltbefehlen zur Auswahl der Werkzeuge (T), Schalttischstellungen (M), Kühlmittelzufuhr Ein/Aus (M),
- Korrekturaufrufe (H), z.B. für Werkzeuglängenkorrektur, Fräserdurchmesserkorrektur. Schneidenradiuskorrektur. Nullpunktverschiebungen (G),
- Zyklen- oder Unterprogrammaufrufe für häufig wiederkehrende Programmabschnitte (P, Q).

Die Zahlenwerte der Weginformationen definieren die anzufahrende Position und sollten in der Dezimalpunkt-Schreibweise eingegeben werden können, d. h. alle führenden oder nachfolgenden Nullen werden nicht geschrieben. Dies verkürzt die Programmlänge erheblich und vermeidet Fehler. Alle Zahlenwerte ohne Punkt stehen vor dem Dezimalpunkt, pach dem Punkt folgen Dezimalbruch-Werte.

Beispiel: X400 = X 400,00 mm X.23 = X 0,230 mm Z14.165 = Z 14,165 mm Schließlich unterscheidet man noch zwischen Haupt- und Nebensätzen:

- Hauptsätze sind dadurch gekennzeichnet, daß alle Adressen mit den aktuellen Zahlenwerten vorhanden sind, was bei langen Programmen den Wiedereintritt in den unterbrochenen Programmablauf vereinfacht. Zur Kennzeichnung von Hauptsätzen wird vor die N-Adresse ein Doppelpunkt geschrieben oder es werden grundsätzlich alle Sätze mit geraden 100er oder 1000er Nummern zu Hauptsätzen gemacht.
- Nebensätze enthalten nur solche Worte, deren Werte sich gegenüber dem bisherigen Stand ändern.

Die Bedeutung der Befehle legen Maschinen- und Steuerungshersteller unter Beachtung der DIN 66025 gemeinsam fest. Dort sind die Regeln für den Programmaufbau weitgehend standardisiert. Nicht genormt sind Sonder-Funktionen, wie Arbeitsfeldbegrenzung, Hinweisprogrammierung, Unterprogrammaufrufe oder Sonderzyklen. Hierbei geben jeweils die Programmieranleitungen Auskunft.

3. Programmaufbau, Syntax und Semantik

Unter Syntax versteht man formelle Regeln, die den Aufbau von Anweisungen in einer Programmiersprache bestimmen, ohne auf die Bedeutung der Wörter Bezug zu nehmen. Die Bedeutung der Wörter ist in der Semantik festgelegt. Beide zusammen bestimmen den Programmaufbau, bestehend aus Zeichen, Wörtern und Sätzen, sowie die Anordnung dieser Informationen auf dem Datenträger.